# BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND

### PRIORITY DOCUMENT

SUBMITTED OR TRANSMITTED IN COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)



REC'D 17 MAY 2004

## Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen:

103 15 881.2

Anmeldetag:

08. April 2003

Anmelder/Inhaber:

MTU Friedrichshafen GmbH,

Friedrichshafen/DE

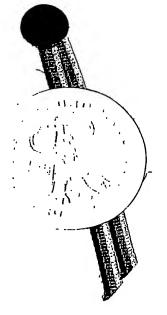
Bezeichnung:

Verfahren zur Drehzahl-Regelung

IPC:

F 02 D 45/00

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.



München, den 09. Januar 2004

Deutsches Patent- und Markenamt

Der Präsident

Im Auftrag

HOIR

MTU Friedrichshafen GmbH

04.04.2003

#### Zusammenfassung

Für eine Brennkraftmaschinen-Generator-Einheit (1) wird ein Verfahren zur Drehzahl-Regelung vorgeschlagen, bei dem ein erster Zeitpunkt gesetzt wird, wenn die Ist-Drehzahl (nM(IST)) einen Grenzwert übersteigt und ein zweiter Zeitpunkt gesetzt wird, wenn die Ist-Drehzahl (nM(IST)) eine Start-Drehzahl übersteigt. Aus den beiden Zeitpunkten wird sodann eine Zeitspanne berechnet. In Abhängigkeit der Zeitspanne werden sodann eine Hochlauframpe und die Regler-Parameter eines Drehzahl-Reglers ausgewählt.

15 (Fig. 1)

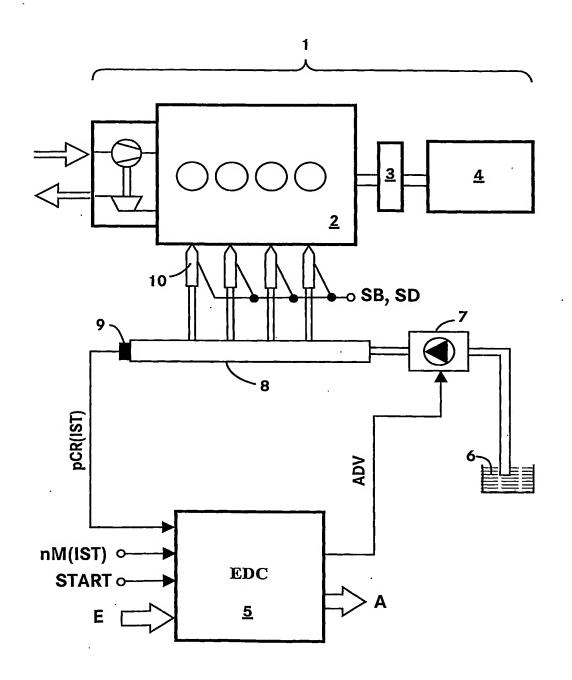


Fig. 1

15

20

25

MTU Friedrichshafen GmbH

07.04.2003

#### Verfahren zur Drehzahl-Regelung

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Drehzahl-Regelung einer Brennkraftmaschinen-Generator-Einheit nach dem Oberbegriff von Anspruch 1.

Eine als Generatorantrieb vorgesehene Brennkraftmaschine wird vom Hersteller üblicherweise an den Endkunden ohne Kupplung und Generator ausgeliefert. Die Kupplung und der Generator werden erst beim Endkunden montiert. Um eine konstante Nennfrequenz zur Strom-Einspeisung in das Netz zu gewährleisten, wird die Brennkraftmaschine in einem Drehzahl-Regelkreis betrieben. Hierbei wird die Drehzahl der Kurbelwelle als Regelgröße erfasst und mit einer Soll-Drehzahl, der Führungsgröße, verglichen. Die daraus resultierende Regelabweichung wird über einen Drehzahl-Regler in eine Stellgröße für die Brennkraftmaschine, beispielsweise eine Soll-Einspritzmenge, gewandelt.

Da dem Hersteller vor Auslieferung der Brennkraftmaschine oft keine gesicherten Daten über die Kupplungseigenschaften und das Generator-Trägheitsmoment vorliegen, wird das elektronische Steuergerät mit einem robusten Regler-Parametersatz, dem sogenannten Standard-Parametersatz, ausgeliefert. Bei einem Drehzahl-Regelkreis besteht ein Problem darin, dass Drehschwingungen, die der Regelgröße überlagert sind, vom Dreh-

25

30

35

zahl-Regler verstärkt werden können. Besonders kritisch sind die von der Brennkraftmaschine verursachten niederfrequenten Schwingungen, beispielsweise die Drehschwingungen 0.5-ter und 1-ter Ordnung. Beim Starten der Brennkraftmaschinen-Generator-Einheit können die Amplituden der Drehschwingungen durch die Verstärkung des Drehzahl-Reglers so groß werden, dass eine Grenzdrehzahl überschritten und die Brennkraftmaschine abgestellt wird.

Dem Problem der Instabilität wird durch ein Drehzahl-Filter im Rückkopplungszweig des Drehzahl-Regelkreises begegnet. Als weitere Maßnahme werden die Regler-Parameter des Drehzahl-Reglers verändert, also der Proportional-, Integral- oder Differenzial-Anteil. Ein derartiges Verfahren zur Umschaltung des Filters sowie ein Verfahren zur Adaption der Regler-Parameter wird beispielweise in der nicht vorveröffentlichten DE 102 21 681.9 aufgezeigt. Problematisch ist, dass diese Maßnahmen erst dann wirksam werden, wenn bereits ein instabiles Verhalten der Brennkraftmaschinen-Generator-Einheit vorliegt und detektiert wird.

In dem oben genannten Standardparametersatz ist für den Startvorgang eine Drehzahl-Hochlauframpe bzw. deren Steigung abgelegt. Um einen möglichst raschen Hochlauf zu ermöglichen, wird dieser Parameter auf einen großen Wert eingestellt, z. B. 550 Umdrehungen/Sekunde. Bei einem Generator mit einem großen Trägheitsmoment kann sich eine große Abweichung zwischen der Soll-Hochlauframpe und der Ist-Hochlauframpe ergeben. Diese Regelabweichung der Ist-Drehzahl zur Soll-Drehzahl bewirkt einen signifikanten Anstieg der Soll-Einspritzmenge. Bei einer Diesel-Brennkraftmaschine mit einem Common-Rail-Einspritzsystem begünstigt der signifikante Anstieg der Soll-Einspritzmenge die Schwarzrauchbildung. Der signifikante Anstieg der Soll-Einspritzmenge bewirkt zusätzlich eine nicht optimale Ermittlung des

Einspritzbeginns und des Soll-Raildrucks, da beide Größen aus der Soll-Einspritzmenge errechnet werden. Für den Hersteller der Brennkraftmaschine bedeutet dies, dass ein Servicetechniker vor Ort die Hochlauframpe an die Gegebenheiten anpassen muss. Dies ist zeitaufwendig und teuer.

Dem Problem eines hohen Abstimmaufwands wird durch ein Verfahren gemäß der nicht vorveröffentlichten DE 102 52 399.1 begegnet. Während des Startvorgangs wird aus der Ist-Drehzahl eine Ist-Hochlauframpe bestimmt. Danach wird diese als Soll-Hochlauframpe gesetzt. Dieses Verfahren hat sich in der Praxis bewährt, wobei jedoch die optimale Soll-Hochlauframpe erst ab dem zweiten Startvorgang wirksam wird.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zu Grunde den Startvorgang einer Brennkraftmaschinen-Generator-Einheit zu verbessern.

Die Aufgabe wird durch die Merkmale von Anspruch 1 gelöst.

20 Die Ausgestaltungen hierzu sind in den Unteransprüchen dargestellt.

Die Erfindung sieht vor, dass eine Zeitspanne ermittelt wird, welche die Ist-Drehzahl zum Durchlaufen eines DrehzahlBereichs benötigt. Der Drehzahl-Bereich liegt unterhalb der Start-Drehzahl, welche in der Praxis z. B. 600 Umdrehungen beträgt. Der Drehzahl-Bereich ist durch einen Grenzwert und die Start-Drehzahl definiert. Der Grenzwert wiederum wird in der Praxis geringfügig höher als die Anlasser-Drehzahl gewählt, z. B. 300 Umdrehungen. In Abhängigkeit der gemessenen Zeitspanne werden dann die Hochlauframpe und die Regler-Parameter des Drehzahl-Reglers ausgewählt. Die charakterisierenden Kenngrößen werden also prädiktiv bestimmt. Hierzu sind entsprechende Kennlinien vorgesehen.

30

10

Durch die Erfindung wird bewirkt, dass jeder Motorstart mit der optimalen Hochlauframpe erfolgt. Veränderte Umgebungsbedingungen werden mitberücksichtigt, z. B. die Kühlwassertemperatur. Bekanntermaßen benötigt eine kalte Brennkraftmaschine eine etwas flachere Hochlauframpe. Bereits mit Erreichen der Start-Drehzahl sind die optimalen Regler-Parameter bestimmt. Die Start-Drehzahl entspricht in der Praxis z. B. 600 Umdrehungen und charakterisiert den Start der Hochlauframpe. Durch die Erfindung wird ein stabiler Motorbetrieb bereits beim Hochlauf gewährleistet.

Instabilitäten werden für den gesamten Betrieb wirksam verhindert.

Zur Erhöhung der Sicherheit der BrennkraftmaschinenGenerator-Einheit ist eine Fehlerüberwachung vorgesehen.
Hierbei wird die Zeitspanne mit einem Grenzwert verglichen.
Eine zu große Zeitspanne deutet darauf hin, dass z. B. ein zu geringer Kraftstoffdruck im Einspritzsystem vorhanden ist.
Als Folgereaktion ist vorgesehen, dass mit Setzen des Fehlers ein Diagnoseeintrag erfolgt und ein Notstopp aktiviert wird.

In den Zeichnungen ist ein bevorzugtes Ausführungsbeispiel dargestellt.

- 25 Es zeigen:
  - Fig. 1 ein Systemschaubild;
  - Fig. 2 ein Blockschaltbild;
  - Fig. 3 ein Zeitdiagramm (Stand der Technik);
  - Fig. 4 ein Zeitdiagramm (Erfindung);
- 30 Fig. 5 ein Blockschaltbild;
  - Fig. 6 einen Programmablaufplan.

Die Figur 1 zeigt ein Systemschaubild des Gesamtsystems einer Brennkraftmaschinen-Generator-Einheit 1. Eine

10

15

20

25

30

Brennkraftmaschine 2 treibt über eine Welle mit einem Übertragungsglied 3 einen Generator 4 an. In der Praxis kann das Übertragungsglied 3 eine Kupplung enthalten. Bei der dargestellten Brennkraftmaschine 2 wird der Kraftstoff über ein Common-Rail-System eingespritzt. Dieses umfasst folgende Komponenten: Pumpen 7 mit Saugdrossel zur Förderung des Kraftstoffs aus einem Kraftstofftank 6, ein Rail 8 zum Speichern des Kraftstoffs und Injektoren 10 zum Einspritzen des Kraftstoffs aus dem Rail 8 in die Brennräume der Brennkraftmaschine 2.

Die Betriebsweise der Brennkraftmaschine 2 wird durch ein elektronisches Steuergerät (EDC) 5 geregelt. Das elektronische Steuergerät 5 beinhaltet die üblichen Bestandteile eines Mikrocomputersystems, beispielsweise einen Mikroprozessor, I/O-Bausteine, Puffer und Speicherbausteine (EEPROM, RAM). In den Speicherbausteinen sind die für den Betrieb der Brennkraftmaschine 2 relevanten Betriebsdaten in Kennfeldern/Kennlinien appliziert. Über diese berechnet das elektronische Steuergerät 5 aus den Eingangsgrößen die Ausgangsgrößen. In Figur 1 sind exemplarisch folgende Eingangsgrößen dargestellt: ein Ist-Raildruck pCR(IST), der mittels eines Rail-Drucksensors 9 gemessen wird, ein Ist-Drehzahl-Signal nM(IST) der Brennkraftmaschine 2, eine Eingangsgröße E und ein Signal START zur Start-Vorgabe. Die Start-Vorgabe wird durch den Betreiber aktiviert. Unter der Eingangsgröße E sind beispielsweise der Ladeluftdruck eines Turboladers und die Temperaturen der Kühl-/Schmiermittel und des Kraftstoffs subsumiert.

In Figur 1 sind als Ausgangsgrößen des elektronischen Steuergeräts 5 ein Signal ADV zur Steuerung der Pumpen 7 mit Saugdrossel und eine Ausgangsgröße A dargestellt. Die Ausgangsgröße A steht stellvertretend für die weiteren Stellsignale zur Steuerung und Regelung der Brennkraftmaschine 2, beispielsweise den Einspritzbeginn SB und die Einspritzdauer SD.

In Figur 2 ist ein Blockschaltbild zur Berechnung des 5 Einspritzbeginns SB, des Soll-Raildrucks pCR(SW) und der Einspritzdauer SD dargestellt. Aus der Ist-Drehzahl nM(IST) der Brennkraftmaschine und der Soll-Drehzahl nM(SW) berechnet ein Drehzahl-Regler 11 eine Soll-Einspritzmenge QSW1. Diese wird über eine Begrenzung 12 auf einen maximalen Wert 10 begrenzt. Die Ausgangsgröße, entsprechend der Soll-Einspritzmenge QSW, stellt die Eingangsgröße der Kennfelder 13 bis 15 dar. Über das Kennfeld 13 wird in Abhängigkeit der Soll-Einspritzmenge QSW und der Ist-Drehzahl nM(IST) der Einspritzbeginn SB berechnet. Über das Kennfeld 14 wird in 15 Abhängigkeit der Soll-Einspritzmenge QSW und der Ist-Drehzahl nM(IST) der Soll-Raildruck pCR(SW) berechnet. Über das Kennfeld 15 wird in Abhängigkeit der Soll-Einspritzmenge QSW und des Ist-Raildrucks pCR(IST) die Einspritzdauer SD 20 bestimmt.

Aus dem Blockschaltbild wird deutlich, dass eine lang andauernde große Regelabweichung zu einem signifikanten Anstieg der Soll-Einspritzmenge QSW1 führt. Dieser signifikante Anstieg wird durch die Begrenzung 12 auf einen maximalen Wert begrenzt. Dieser maximale Wert der Soll-Einspritzmenge QSW bewirkt wiederum, dass ein nicht optimaler Einspritzbeginn SB und ein nicht optimaler Soll-Raildruck pCR(SW), der Soll-Einspritzdruck, berechnet werden. Die Soll-Einspritzmenge QSW steht stellvertretend für ein leistungsbestimmendes Signal QP. Im Sinne der Erfindung kann unter einem leistungsbestimmenden Signal QP auch ein Soll-Regelstangenweg oder ein Soll-Moment verstanden werden.

30

Die Figur 3 zeigt den Startvorgang für eine Brennkraftmaschinen-Generator-Einheit gemäß dem Stand der Technik. Auf der Abszisse ist hierbei die Zeit aufgetragen. Auf der Ordinate ist die Drehzahl nM der Brennkraftmaschine aufgetragen. Als durchgezogene Linie nM(IST1) ist der Startvorgang mit einem Generator, der ein kleines Trägheitsmoment aufweist, dargestellt. Als durchgezogene Linie nM(IST2) ist der Startvorgang für dieselbe Brennkraftmaschine mit einem Generator, der ein großes Trägheitsmoment aufweist, dargestellt. Als gestrichelte Linie 10 ist die Soll-Drehzahl nM(SW) dargestellt, also die Führungsgröße des Drehzahl-Regelkreises. Die Gerade mit den Punkten AB entspricht hierbei der Hochlauframpe HLR1. Die Gerade zwischen den Punkten C und D entspricht der 15 Hochlauframpe HLR2. Bei dem vorliegenden Beispiel ist die Steigung Phi beider Hochlauframpen identisch, z. B. 550 Umdrehungen/Sekunde.

Der Startvorgang für eine Brennkraftmaschinen-Generator-20 Einheit anhand der Linie nM(IST1) läuft folgendermaßen ab:

Nach Drücken der Starttaste spurt der Anlasser ein und die Brennkraftmaschine beginnt sich zu drehen. Diese steigt zunächst bis auf eine Anlasser-Drehzahl nAN, z. B. 120 Umdrehungen. Mit Beenden des Synchronisierungsvorgangs wird Kraftstoff in die Brennräume eingespritzt. Ein erster Zeitpunkt t1 wird gesetzt, wenn die Ist-Drehzahl nM(IST1) einen Grenzwert GW übersteigt, z. B. 300 Umdrehungen. Gleichzeitig wird der Anlasser deaktiviert, sodass er ausspurt. Aufgrund der Einspritzung erhöht sich die Ist-Drehzahl nM(IST1) bis diese die Start-Drehzahl nST übersteigt. Mit Überschreiten der Start-Drehzahl nST wird ein zweiter Zeitpunkt t2 gesetzt. Die zu kleine Steigung der Hochlauframpe HLR1 bewirkt, dass die Ist-Drehzahl nM(IST1) im

Falle eines Generators mit sehr kleinem Trägheitsmoment zunächst deutlich über die Hochlauframpe überschwingt, sich dann auf die Hochlauframpe HLR1 einpendelt und auf die Nenn-Drehzahl nNN hochläuft. Die Nenn-Drehzahl nNN wird im Punkt B erreicht, Zeitpunkt t4. Im Punkt B schwingt die Ist-Drehzahl nM(IST1) über die Soll-Drehzahl nM(SW) hinaus.

Aus dem Verlauf der Ist-Drehzahl nM(IST1) lässt sich ableiten, dass die Brennkraftmaschine auch mit einer etwas steileren Hochlauframpe als die Hochlauframpe HLR1 betrieben werden könnte. Dies würde die Hochlaufzeit, entsprechend dem Zeitraum t2/t4, verkürzen. Eine schnellere Hochlauframpe wird vor allem dann benötigt, wenn die Brennkraftmaschine ohne Generator gestartet wird. Der Generator wird dann erst nach Erreichen der Nenn-Drehzahl nNN z. B. mittels eines Freilaufs angekuppelt. Bei einer derartigen Anwendung ist ein schnellstmöglicher Hochlauf erwünscht, da ein Drehspeicher bei Schnellbereitschafts-Aggregaten nur für eine begrenzte Zeit Energie zur Verfügung stellen kann.

20

25

30

10

15

Bei Verwendung eines Generators mit einem großen Trägheitsmoment verläuft die Ist-Drehzahl entsprechend der durchgezogenen Linie nM(IST2). Mit Erreichen der Start-Drehzahl nST im Punkt C beginnt die Hochlauframpe HLR2 zu laufen, Zeitpunkt t3. Aufgrund des großen Trägheitsmoments verläuft die Ist-Drehzahl nM(IST2) jedoch unterhalb der Hochlauframpe HLR 2. Dies führt zu einem starken Ansteigen der Einspritzmenge und damit zur Schwarzrauchbildung. Zur Vermeidung der Schwarzrauchbildung ist es in diesem Fall also erforderlich eine Hochlauframpe mit einer geringeren Steigung zu verwenden.

In Figur 4 ist ein Startvorgang für eine Brennkraftmaschinen-Generator-Einheit gemäß der Erfindung dargestellt. Als

15

20

25

gestrichelte Linie ist die Soll-Drehzahl nM(SW) eingezeichnet. Deren Verlauf einschließlich der Hochlauframpen zwischen den Punkten AB bzw. CD ist identisch mit dem Verlauf der Figur 3. Die weitere Erläuterung erfolgt in Verbindung mit der Figur 5.

Der Verlauf der Ist-Drehzahl nM(IST1) ist bis zum Zeitpunkt t2 identisch mit dem Verlauf der Figur 3. Überschreitet die Ist-Drehzahl nM(IST1) den Grenzwert GW, so wird der erste Zeitpunkt t1 gesetzt. Im Punkt A übersteigt die Ist-Drehzahl nM(IST1) die Start-Drehzahl nST. Es wird der Zeitpunkt t2 gesetzt. Aus der Differenz der beiden Zeitpunkte t1/t2 wird eine Zeitspanne dt ermittelt. Diese Zeitspanne dt wird maßgeblich vom Trägheitsmoment des verwendeten Generators bestimmt. In Abhängigkeit der Zeitspanne dt wird über eine Kennlinie 16 (siehe Figur 5) eine Hochlauframpe bestimmt. Die Kennlinie 16 ist in der Form ausgeführt, dass eine kurze Zeitspanne dt eine Hochlauframpe mit einer großen Steigung Phil festlegt. In Figur 4 verläuft die Ist-Drehzahl nM(IST1) infolge dessen entlang der neuen Hochlauframpe HLR3 mit den Punkten AE. Diese zeigt gegenüber der Hochlauframpe HLR1 mit den Punkten AB eine deutlich größere Steigung.

Ebenfalls in Abhängigkeit der gemessenen Zeitspanne dt werden die Regler-Parameter des Drehzahl-Reglers über entsprechende Kennlinien 17, 18 (siehe Figur 5) ausgewählt. Über die Kennlinie 17 wird der Zeitspanne dt eine Nachstellzeit TN zugewiesen. Die Kennlinie 17 ist in der Form ausgeführt, dass einer langen Zeitspanne dt eine große Nachstellzeit TN 30 zugeordnet wird. Generatoren mit einem großen Trägheitsmoment benötigen eine größere Nachstellzeit TN als Generatoren mit einem kleinen Trägheitsmoment. Über die Kennlinie 18 wird der gemessenen Zeitspanne dt ein Proportional-Beiwert kp zugeordnet. Die Kennlinie 18 ist in der Form ausgeführt, dass

15

20

25

30

einer langen Zeitspanne dt ein großer Proportional-Beiwert kp zugeordnet wird. Generatoren mit einem großen Trägheitsmoment können aufgrund der besseren Dämpfung mit einem größeren Proportional-Beiwert kp betrieben werden als Generatoren mit einem kleinen Trägheitsmoment.

Für die Ist-Drehzahl nM(IST2), entsprechend einer Brennkraftmaschinen-Generator-Anordnung mit einem großen Trägheitsmoment des Generators, ist die Zeitspanne dt2 entsprechend dem Zeitraum t1/t3, größer. Hieraus resultiert eine Hochlauframpe HLR4, Punkte CF, mit einer deutlich geringeren Steigung Phi2 als die Hochlauframpe HLR2 der Figur 3.

In Figur 6 ist ein Programmablaufplan der Erfindung dargestellt. Bei S1 wird geprüft, ob die Ist-Drehzahl nM(IST) größer als der Grenzwert GW ist. Ist dies nicht der Fall, so wird mit S2 eine Warteschleife durchlaufen. Hat die Ist-Drehzahl nM(IST) den Grenzwert GW bereits überschritten, so wird bei S3 der erste Zeitpunkt t1 gesetzt. Mit S4 wird geprüft, ob die Ist-Drehzahl nM(IST) größer als die Start-Drehzahl nST ist. Ist dies noch nicht der Fall, so wird mit S5 eine Warteschleife durchlaufen. Mit Überschreiten der Start-Drehzahl nST wird bei S6 der zweite Zeitpunkt t2 gesetzt. Danach wird bei S7 die Zeitspanne dt aus der Differenz der beiden Zeitpunkte t1/t2 berechnet. Bei S8 erfolgt eine Fehlerabfrage indem geprüft wird, ob die Zeitspanne dt kleiner einem Grenzwert dtGW ist. Ist die Zeitspanne dt größer oder gleich als der zulässige Grenzwert dtGW, so wird bei S9 ein Diagnoseeintrag vorgenommen und ein Notstopp ausgelöst. Ergibt die Abfrage bei S8, dass die Zeitspanne dt im zulässigen Bereich liegt, so wird bei S10 in Abhängigkeit der Zeitspanne dt die Hochlauframpe HLR, die

Nachstellzeit TN und der Proportional-Beiwert kp ermittelt. Damit ist der Programmablaufplan beendet.

In Figur 6 ist die Warteschleife S5 mit den Bezugszeichen

5 S5a, S5b und S5c näher ausgeführt. Nach S4 wird bei S5a eine
Differenz dtR vom aktuellen Zeitpunkt t zum Zeitpunkt t1
gebildet. In der Abfrage S5b wird geprüft, ob die Differenz
dtR kleiner als ein Grenzwert dtGW ist. Ist dies der Fall, so
wird zum Punkt A verzweigt. Der Programmablauf wird dann wie

10 zuvor beschrieben mit S4 fortgesetzt. Wird bei S5b
festgestellt, dass der Grenzwert dtGW erreicht oder
überschritten wird, so wird bei S5c ein Diagnoseeintrag
vorgenommen und ein Notstopp ausgelöst.

- 15 Aus der vorherigen Beschreibung ergeben sich für die Erfindung folgende Vorteile:
- Die Brennkraftmaschine führt jeden Startvorgang mit der optimalen Hochlauframpe durch. Dabei werden veränderte
   Umgebungsbedingungen berücksichtigt.
  - Bereits mit Erreichen der Start-Drehzahl nST werden die optimalen Drehzahl-Regler-Parameter bestimmt. Dadurch ist ein stabiler Betrieb bereits beim Hochlauf gewährleistet. Instabilitäten können damit für den gesamten Betrieb ausgeschlossen werden.
  - Probleme beim Start durch z. B. zu geringen Kraftstoffvordruck werden durch eine Fehlermeldung angezeigt und die Brennkraftmaschine durch einen Notstopp geschützt.
- 30 Wird an ein und derselben Brennkraftmaschine ein anderer Generator angekuppelt, so wird dies beim Start erkannt und die zugehörigen optimalen Parameter ermittelt.

#### Bezugszeichen

5	1	Brennkraftmaschinen-Generator-Einheit
•	2	Brennkraftmaschine
	3	Übertragungsglied
	4	Generator
	5	Elektronisches Steuergerät (EDC)
10	6	Kraftstofftank
	7	Pumpen
	8	Rail
	9	Rail-Drucksensor
	10	Injektoren
15	11	Drehzahl-Regler
	12	Begrenzung
	13	Kennfeld zur Berechnung des Einspritzbeginns
	14	Kennfeld zur Berechnung des Einspritzdrucks
	15	Kennfeld zur Berechnung der Einspritzdauer
20	16	Kennlinie zur Berechnung der Hochlauframpe
	17	Kennlinie zur Berechnung der Nachstellzeit
	18	Kennlinie zur Berechnung des Proportional-Beiwerts

1.

MTU Friedrichshafen GmbH

07.04.2003

#### Patentansprüche

Verfahren zur Drehzahl-Regelung einer

- Brennkraftmaschinen-Generator-Einheit (1) während eines Startvorgangs, bei welchem eine Soll-Drehzahl (nM(SW)) über eine Hochlauframpe (HLR) vorgegeben wird, welche mit einer Start-Drehzahl (nST) beginnt und mit einer Nenn-10 Drehzahl (nNN) endet, aus einem Soll-Ist-Vergleich der Drehzahlen (nM(SW), nM(IST)) eine Regelabweichung bestimmt wird und aus der Regelabweichung mittels eines Drehzahl-Reglers (11) ein leistungsbestimmendes Signal (QP) zur Regelung der Ist-Drehzahl (nM(IST)) berechnet 15 wird. dadurch gekennzeichnet, dass ein erster Zeitpunkt (t1) gesetzt wird, wenn die Ist-Drehzahl (nM(IST)) einen Grenzwert (GW) übersteigt (nM(IST) > GW), ein zweiter Zeitpunkt (t2) gesetzt wird, 20 wenn die Ist-Drehzahl (nM(IST)) die Start-Drehzahl (nST) übersteigt (nM(IST) > nST), eine Zeitspanne (dt) aus der Differenz der beiden Zeitpunkte (t1, t2) berechnet wird und in Abhängigkeit der Zeitspanne (dt) die Hochlauframpe (HLR) und Regler-Parameter des Drehzahl-Reglers (11) 25 ausgewählt werden.
  - 2. Verfahren zur Drehzahl-Regelung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet,

20

25

dass aus der Zeitpanne (dt) die Hochlauframpe (HLR) über eine erste Kennlinie (16) und die Regler-Parameter über weitere Kennlinien (17, 18) bestimmt werden.

- 5 3. Verfahren zur Drehzahl-Regelung nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Regler-Parameter einer Nachstellzeit (TN) und einem Proportional-Beiwert (kp) entsprechen.
- 10 4. Verfahren zur Drehzahl-Regelung nach Anspruch 3,
  d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t ,
  dass über die weiteren Kennlinien (17, 18) einer langen
  Zeitspanne (dt) eine lange Nachstellzeit (TN) und ein
  großer Proportional-Beiwert (kp) zugeordnet wird.
  - 5. Verfahren zur Drehzahl-Regelung nach Anspruch 2, dad urch gekennzeichnet, dass einer langen Zeitspanne (dt) eine Hochlauframpe (HLR) mit geringer Steigung (Phi) zugeordnet wird.
  - 6. Verfahren zur Drehzahl-Regelung nach einem der vorausgegangenen Ansprüche, d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t , dass ein Fehler gesetzt wird, wenn die Zeitspanne (dt) einen Grenzwert (dtGW) erreicht oder übersteigt (dt ≥ dtGW).
- Verfahren zur Drehzahl-Regelung nach Anspruch 1,
  d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t ,
   dass eine Zeitspanne (dtR) vom aktuellen Zeitpunkt (t)
  zum ersten Zeitpunkt (t1) bestimmt wird (dtR = t t1)
  und ein Fehler gesetzt wird, wenn die Zeitspanne (dtR)
  einen Grenzwert (dtGW) erreicht oder übersteigt
  (dtR ≥ dtGW).

8. Verfahren zur Drehzahl-Regelung nach Anspruch 6 oder Anspruch 7,

dadurch gekennzeichnet, dass mit Setzen des Fehlers ein Diagnoseeintrag erfolgt und ein Notstopp aktiviert wird.

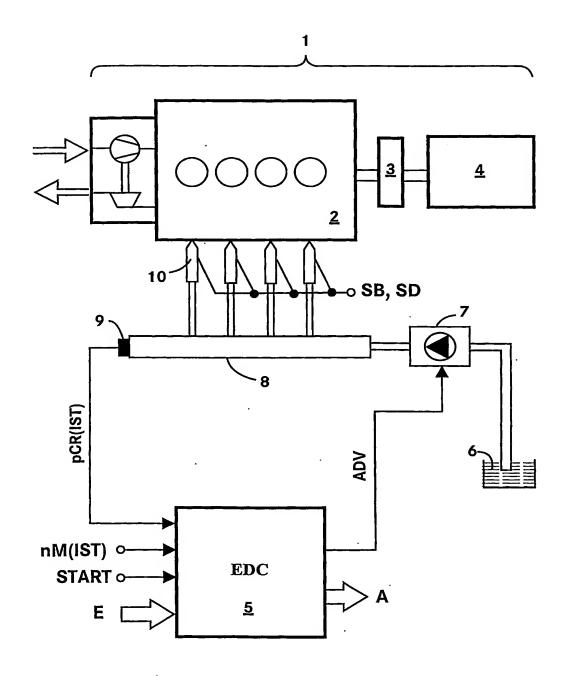


Fig. 1

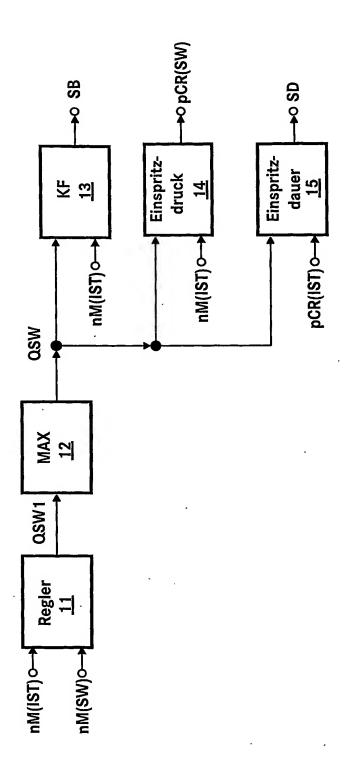


Fig. 2

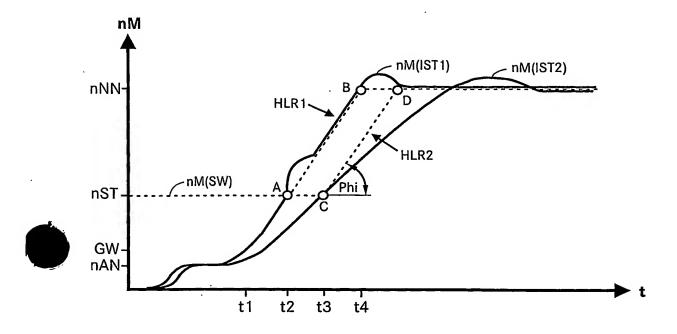


Fig. 3

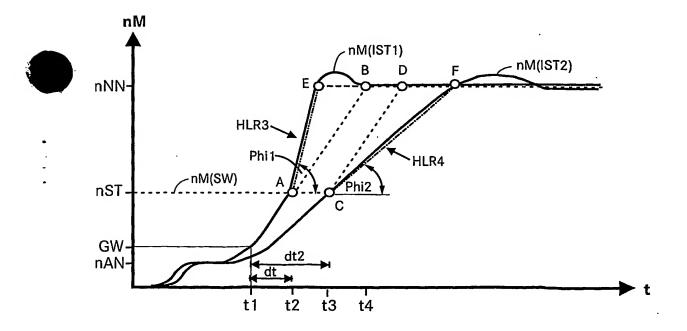


Fig. 4

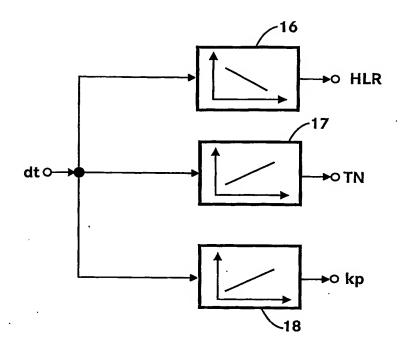


Fig. 5

